

549625

Reg'd 1807/770 20 SEP 2005

(12)特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局



(43) 国際公開日  
2004 年 10 月 7 日 (07.10.2004)

PCT

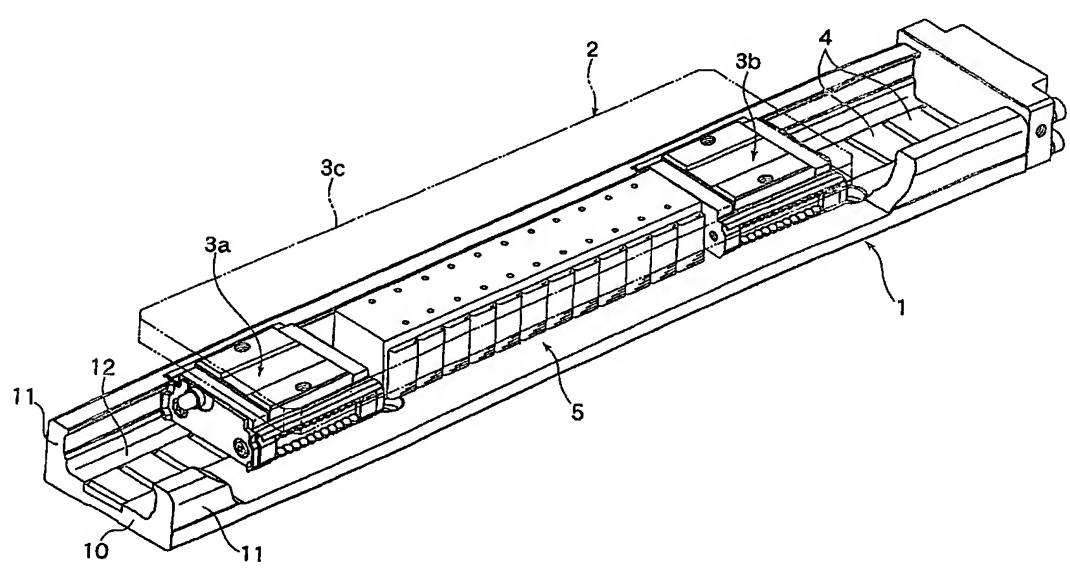
(10) 国際公開番号  
WO 2004/086597 A1

- |   |   |
|---|---|
| <p>(51) 国際特許分類<sup>7</sup>: H02K 41/03</p> <p>(21) 国際出願番号: PCT/JP2004/003823</p> <p>(22) 国際出願日: 2004 年 3 月 22 日 (22.03.2004)</p> <p>(25) 国際出願の言語: 日本語</p> <p>(26) 国際公開の言語: 日本語</p> <p>(30) 優先権データ:<br/>特願2003-082727 2003 年 3 月 25 日 (25.03.2003) JP<br/>特願 2003-359179 2003 年 10 月 20 日 (20.10.2003) JP</p> <p>(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): THK株式会社 (THK CO., LTD.) [JP/JP]; 〒1418503 東京都品川区西五反田 3 丁目 1 1 番 6 号 Tokyo (JP).</p> | <p>(72) 発明者; および</p> <p>(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 寺町 彰博 (TERA-MACHI, Akihiro) [JP/JP]; 〒1418503 東京都品川区西五反田 3 丁目 1 1 番 6 号 THK株式会社内 Tokyo (JP). 浅生 利之 (ASO, Toshiyuki) [JP/JP]; 〒1418503 東京都品川区西五反田 3 丁目 1 1 番 6 号 THK株式会社内 Tokyo (JP). 田中 嘉信 (TANAKA, Yoshinobu) [JP/JP]; 〒1418503 東京都品川区西五反田 3 丁目 1 1 番 6 号 THK株式会社内 Tokyo (JP). 兼重 宙 (KANESHIGE, Hiroshi) [JP/JP]; 〒1418503 東京都品川区西五反田 3 丁目 1 1 番 6 号 THK株式会社内 Tokyo (JP). 徐 遠軍 (XU, Yuanjun) [JP/JP]; 〒1418503 東京都品川区西五反田 3 丁目 1 1 番 6 号 THK株式会社内 Tokyo (JP).</p> |
|---|---|

[続葉有]

(54) Title: LINEAR MOTOR ACTUATOR

(54) 発明の名称: リニアモータアクチュエータ



(57) Abstract: A linear motor actuator, wherein a track rail with a slider guide passage is formed in a channel shape and a table structure moving in the guide passage comprises a pair of sliders longitudinally moved in the guide passage and a connecting top board connecting these sliders to each other at a specified interval and having a movable body mounting surface formed thereon. An armature forming a linear motor is stored between the pair of sliders, the field magnet of the linear motor is disposed on the track rail oppositely to the guide passage, and the armature and the field magnet forming the linear motor are completely formed integrally with the table structure and the track rail forming the linear guide and completely stored in the linear guide.

(57) 要約: 軌道レールがスライダの案内通路を有してチャネル状に形成される一方、この案内通路内を移動するテーブル構造体は、前記案内通路内を前後しながら移動する一対のスライダと、これらスライダを所定の間隔をおいて相互に連結すると共に可

[続葉有]

WO 2004/086597 A1



(74) 代理人: 井出 哲郎, 外 (IDE, Tetsuroh et al.); 〒2310011 神奈川県横浜市中区太田町6丁目79-402 Kana-gawa (JP).

(81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

動体の取付面が形成された結合天板とを備え、一対のスライダの間にはリニアモータを構成する電機子を収容する一方、軌道レールには案内通路に面してリニアモータの界磁マグネットを配置し、リニアモータを構成する電機子及び界磁マグネットがリニアガイドを構成するテーブル構造体及び軌道レールと完全に一体化され、しかもリニアガイドの内部に総て収まるように構成した。

## 明細書

## リニアモータアクチュエータ

## 技術分野

本発明は、リニアガイドを用いてテーブル等の可動体をベッド等の固定部に対して往復動自在に支持すると共に、リニアモータの発生する推力及びブレーキ力を用いて前記可動体を固定部に対して繰り返し位置決めすることが可能なリニアモータアクチュエータに係り、詳細には、前記リニアモータとリニアガイドをコンパクトに一体化するための改良に関する。

## 背景技術

テーブル等の可動体に対して直線運動を与えると共に、かかる可動体を所定の位置に停止させるリニアアクチュエータは、工作機械の各種テーブル、産業用ロボットの走行部、各種搬送装置等に多用されている。従来、この種のリニアアクチュエータにおいて前記可動体に推力及びブレーキ力を与える駆動手段としては、ボールねじを用いてモータの回転を直線運動に変換するように構成したものや、一對のプーリに架け回された無端状のタイミングベルトを用いてモータの回転を直線運動に変換するように構成したものが知られているが、近年においては前記駆動手段としてリニアモータを用いたアクチュエータ、すなわちリニアモータアクチュエータが種々登場している。

最も一般的なりニアモータアクチュエータとしては、ベッドやコラム等の固定部上に一對のリニアガイドを用いて前記可動体を往復動自在に支承すると共に、リニアモータを構成する固定子及び可動子を互いに対向するようにして固定部及び可動体に夫々取り付けられたものが知られている（特開平10-290560号公報

等)。具体的には、前記固定部に対してリニアガイドの軌道レールを配設すると共に該軌道レールと平行にリニアモータの固定子を取り付ける一方、前記可動体にはリニアガイドのスライダ及びリニアモータの可動子を取り付け、可動体側のスライダを軌道レールに組み付けることによって前記可動体を固定部上で往復動自在に支承すると共に、固定部側の固定子と可動体側の可動子とを互いに対向させるようにしている。

リニアモータアクチュエータでは、可動体の移動精度を確保するためにリニアガイドの軌道レールとリニアモータの固定子との平行度が重要であり、また、十分な推力を発揮させるためにはリニアモータの固定子と可動子とを所定のエアギャップで対向させることも重要である。しかし、前述の如くりニアガイドとリニアモータが全く分離したリニアモータアクチュエータは、これらの点を考慮して組み立てるのが大変困難であり、しかも手間の係る作業であった。

また、リニアモータとして代表的なものは、永久磁石を用いた界磁マグネットとコイルが巻かれた電機子から構成される所謂同期モータであるが、この同期モータとしては、電機子に磁性体から形成されたコアを有するコア付きタイプと、かかるコアを具備しないコアレスタイプとが存在する。大きな推力を得るという観点からすればコア付きタイプが有用であるが、かかるコアが存在することから、電機子に電流を通電していない場合であっても、電機子と界磁マグネットとの間に推力の数倍に相当する磁気吸引力が作用している。このため、コア付きタイプのリニアモータを採用する場合、前述の組立作業は益々困難である。

一方、リニアガイドとリニアモータが一体化したリニアモータアクチュエータとしては、特開平5-227729号公報や特開2001-25229号公報に開示されるものが公知である。前

者の特開平5-22729号に開示されるリニアモータアクチュエータでは、軌道レールに対して長手方向に沿った凹溝を形成すると共に、この凹溝内に電機子を収容しており、スライダは前記軌道レールを跨ぐサドル状に形成されている。かかるスライダには軌道レール側の電機子と対向する位置に界磁マグネットが固定されており、前記電機子に電流を通電すると、フレミングの左手の法則によって界磁マグネットを搭載したスライダに推力が作用し、かかるスライダが軌道レールに沿って移動するようになっている。すなわち、このリニアアクチュエータは界磁マグネットを可動子とする可動磁石型のリニアモータアクチュエータである。

しかし、可動磁石型のリニアモータアクチュエータでは、軌道レールの全長にわたって電機子を設ける必要があり、また、アクチュエータの分解能を高精度に設定するためには、電機子コイルを細分化する必要がある、スライダのストローク長を長く設定した際に、電機子コイルの製作に手間がかかり、しかもコストが嵩むといった不具合がある。

反対に、後者の特開2001-25229号公報に開示されるリニアモータアクチュエータは電機子がスライダと共に移動する所謂可動コイル型である。すなわち、界磁マグネットはリニアガイドの軌道レールに対して直接固定される一方、電機子はスライダに搭載されており、電機子に電流を通電して電機子コイルを励磁すると、かかる電機子を搭載したスライダが軌道レールに沿って移動する。

しかし、このリニアモータアクチュエータでは、電機子及び界磁マグネットが夫々リニアガイドのスライダ及び軌道レールに固定はされているものの、軌道レールやスライダに内蔵されることなく外部に固定されており、アクチュエータそのものが大型化してしまうといった不具合があった。また、輸送作業やベッド等の

固定部への取付作業の際に、界磁マグネットや電機子を周辺機器に接触させて破損させてしまう危険性もある。

#### 発明の開示

本発明はこのような問題点に鑑みなされたものであり、その目的とするところは、テーブル等の可動体に対して大きな推力を与えることができると共に、リニアガイドとリニアモータとが一体に組合わさってコンパクトに構成されており、安価に製作し得ると共に取り扱いも容易なリニアモータアクチュエータを提供することにある。

かかる目的を達成する本発明のリニアモータアクチュエータは、固定ベース部とこの固定ベース部から立設された一对の側壁部を有すると共に、これら固定ベース部及び側壁部によって囲まれた案内通路を備えてチャンネル状に形成され、各側壁部には前記案内通路に面したボール転動溝が形成された軌道レールと、前記ボール転動溝を転動する多数のボールを備えると共にこれらボールが循環する無限循環路を備え、これらボールを介して前記軌道レールの一对の側壁の間に組み付けられて前記軌道レールの案内通路内を自在に移動するテーブル構造体と、前記軌道レールの長手方向に沿ってN極及びS極が交互に配列されると共に、かかる軌道レールに固定された界磁マグネットと、この界磁マグネットと対向するように前記テーブル構造体に装着され、かかる界磁マグネットと相まってリニアモータを構成し、前記テーブル構造体に対して軌道レールの長手方向に沿った推力又はブレーキ力を及ぼす電機子とを備えている。

前記テーブル構造体は、前記ボールの無限循環路を備えると共に前記軌道レールの案内通路内を前後しながら移動する一对のスライダと、これらスライダを所定の間隔をおいて相互に連結する

と共に可動体の取付面が形成された結合天板とを備えている。一对のスライダは間隔を空けて前記結合天板で連結されるので、軌道レールの案内通路内にはこれらスライダの間に空間が形成されることになるが、この空間は前記電機子の収容空間として機能する。また、前記電機子は、一对のスライダの間において前記結合天板に固定されて軌道レールの案内通路内に位置すると共に、前記軌道レールの長手方向に沿って所定のピッチで複数のスロット及び歯が形成された櫛歯状の電機子コアと、前記スロットを埋めるようにして前記電機子コアの歯に巻き回されたコイルとを備えている。すなわち、前記電機子は結合天板から吊り下げられるようにして軌道レールの案内通路内に配置されており、換言すれば、一对のスライダを連結する結合天板が前記案内通路の蓋となり、電機子を案内通路内に密閉したような構造となっている。すなわち、本発明ではリニアモータを構成する電機子が完全に軌道レールの案内通路内に収容されており、かかる電機子が外部に対して一切露呈しない構造を採用している。また、この電機子と相まってリニアモータを構成する界磁マグネットは、前記軌道レールの固定ベース部をヨークとし、軌道レールの案内通路内に収容された電機子コアと対向する位置に配設されている。このことから、本発明のリニアモータアクチュエータでは、リニアモータを構成する電機子及び界磁マグネットが、リニアガイドを構成するテーブル構造体及び軌道レールと完全に一体化されており、しかもリニアガイドの内部に総て収まっているので、極めてコンパクトに構成されている。また、リニアモータがチャンネル状に形成された軌道レールの外部に露呈することがないので、輸送作業や取付作業における取り扱いが極めて容易である。

また、前記電機子はテーブル構造体の結合天板に対して直接固定される一方、界磁マグネットも軌道レールの固定ベース部に

配設するのみであり、これらをテーブル構造体や軌道レールに取り付けるための特別なブラケット等を一切必要としないことから、極めて安価に製作し得るものである。

更に、本発明のリニアモータアクチュエータでは、結合電板の長さを適宜変更することにより、一对のスライダの間隔を任意に設定することができるので、使用用途に照らしてテーブル構造体に要求される推力を確保すべく、軌道レールの長手方向における電機子のセット数を適宜変更することが可能であり、テーブル構造体の推力の過不足に対して柔軟に対応することが可能となる。

テーブル構造体に与える推力及びブレーキ力を十分に確保するため、前記電機子は磁性体からなる電機子コアを備えている。この電機子コアには軌道レールの長手方向、換言すればテーブル構造体の移動方向に沿って所定のピッチで複数のスロット及び歯が交互に形成されているが、これら歯の形成ピッチの一例としては、界磁マグネットにおける磁極の繰返し周期を $\lambda$ とした場合、 $\lambda n / 4$  ( $n$  : 整数) に設定することが考えられる。

一方、前記テーブル構造体を構成する一对のスライダは軌道レールの案内通路内を移動しながらテーブル等の可動体を支持するため、大きな剛性を有していることが必要であり、通常は軸受鋼等の金属材料によって形成されている。このため、界磁マグネットを軌道レールの案内通路に面するように設けると、かかる界磁マグネットの磁力がスライダに作用してしまい、前記案内通路内でスライダを移動させた際に、該スライダの移動に対して断続的な抵抗が作用してしまう。これはコギングと呼ばれる現象であり、界磁マグネットに配列されている複数の磁極とスライダとの位置関係を原因として発生する。このコギングの影響が大きいと、テーブル構造体の移動速度や加速度が変動し、軌道レール上におけるテーブル構造体の停止位置精度にも影響が生じることから、か

かかるコギングは極力小さいことが必要である。従って、かかる観点からすれば、前記スライダの下面、すなわち前記軌道レールの固定ベース部と対抗する面には、かかるスライダの移動方向に沿って複数のスロット及び歯を交互に形成し、かかる面を全体として櫛歯状に形成するのが好ましい。このようなスロット及び歯をスライダに形成すれば、その形成ピッチを調整することで、界磁マグネットがスライダをその移動方向へ吸引する磁力を、完全ではないにしても略キャンセルすることが可能となり、コギングの発生を低減することができるものである。

このとき、スライダに対するスロット及び歯の形成ピッチは適宜調整して差し支えないが、電機子コアに形成されたスロット及び歯の形成ピッチもコギングを抑えるように形成されていることから、前記スライダのスロット及び歯の形成ピッチも電機子コアのスロット及び歯の形成ピッチと同様に、 $\lambda n / 4$  ( $n$  : 整数) に設定するのが良く、また、電機子コアの歯と幅方向へ隣接させるのが好ましい。

また、電機子コアにおけるスロット及び歯の形成ピッチを $\lambda n / 4$  ( $n$  : 整数) に設定しても、かかる電機子コアと界磁マグネットとの位置関係から生じるコギングを完全には排除することができない。加えて、前述したように、スライダそのものも界磁マグネットとの位置関係からコギングを生じている。従って、かかる観点からすれば、電機子をテーブル構造体の結合天板に固定するための固定手段は、かかる結合天板に対する電機子の固定位置をテーブル構造体の移動方向に沿って自在に変更し得るものであることが好ましい。このように構成すれば、結合天板に対する電機子の固定位置をテーブル構造体の移動方向に沿って微調整することにより、スライダを原因として発生するコギングと電機子コアを原因として発生するコギングとが互いに打ち消し合う固定位

置を見出すことが可能となり、そのような位置で電機子を結合天板に固定することにより、リニアモータをリニアガイドに組み込んだ際に生じるコギングを略完全に解消することが可能となる。

以上説明してきたように、本発明のリニアモータアクチュエータによれば、リニアモータを構成する電機子及び界磁マグネットがリニアガイドを構成するスライダ及び軌道レールと完全に一体化され、リニアガイドの内部に総て収まっているので、極めてコンパクトに構成されており、しかもリニアモータがチャンネル状に形成された軌道レールの外部に露呈することがないので、輸送作業や取付作業における取り扱いが極めて容易である。また、前記電機子はテーブル構造体の結合天板に対して直接固定される一方、界磁マグネットも軌道レールの固定ベース部上に配設するのみであり、これらをテーブル構造体や軌道レールに取り付けるための特別なブラケット等を一切必要としないことから、極めて安価に製作することが可能である。

#### 図面の簡単な説明

図 1 は本発明を適用したリニアモータアクチュエータの第 1 実施例を示す斜視図である。

図 2 は図 1 の I I - I I 線断面図である。

図 3 は第 1 実施例に係るリニアモータアクチュエータにおけるボール無限循環路を示した平面断面図である。

図 4 は第 1 実施例に係るリニアモータアクチュエータに使用されているスペーサベルトを示す平面図である。

図 5 は第 1 実施例に係るリニアモータアクチュエータに使用されているスペーサベルトを示す側面図である。

図 6 は第 1 実施例に係る電機子及び界磁マグネットを軌道レールの長手方向に沿って切断した縦断面図である。

図 7 は電機子コアと界磁マグネットとの位置関係を示す拡大図である。

図 8 は第 1 実施例に係るスライダを示す底面図である。

図 9 は本発明を適用したリニアモータアクチュエータの第 2 実施例を示す断面図であり、軌道レール内におけるスライダをその移動方向と直交する方向に沿って切断した断面図である。

図 10 は軌道レール上における界磁マグネットの配列形態の他の例を示す平面図である。

図 11 は界磁マグネットの配列形態の違いにおけるコギング力の発生を比較したグラフである。

図 12 は電機子コアの歯の先端面の形状の他の例を示す拡大図である。

図 13 は電機子コアの歯の先端面の形状の違いにおけるコギング力の発生を比較したグラフである。

[ 符号の説明 ]

1 … 軌道レール、2 … 可動体、3 … テーブル構造体、3 a , 3 b … スライダ、3 c … 結合天板、4 … 界磁マグネット、5 … 電機子、10 … 固定ベース部、11 … 側壁部、30 … ベアリング部、31 … 天板部、50 … 電機子コア、51 … コイル、52 … 歯、

発明を実施するための最良の形態

以下、添付図面に沿って本発明のリニアモータアクチュエータを詳細に説明する。

図 1 は本発明を適用したリニアモータアクチュエータの第 1 実施例を示すものである。このリニアモータアクチュエータは、チャンネル状に形成された軌道レール 1 と、制御対象である可動体を搭載すると共に前記軌道レール 1 に沿って移動自在なテーブル構造体 3 と、前記軌道レール 1 に配設された磁界マグネット 4 と、前

記テーブル構造体 3 に搭載されると共に前記磁界マグネット 4 と相まってリニアモータを構成する電機子 5 とから構成されており、前記テーブル構造体 3 に搭載された電機子 5 を励磁することによって該テーブル構造体 3 を軌道レール 1 に沿って推進し、所定の位置に停止させることができるように構成されている。

前記軌道レール 1 は図示外のボルトによってベッド等の固定部に取り付けられる固定ベース部 10 を有すると共に、この固定ベース部 10 から立ち上がった一対の側壁部 11, 11 を有し、これら固定ベース部 10 及び側壁部 11 によって囲まれた空間が凹溝状の案内通路 12 となっている。前記テーブル構造体 3 はこの案内通路 12 に沿って往復動する。また、案内通路 12 に面した各側壁部 11 の内側面には上下に 2 条のボールの転動溝 13 が形成されており、このボール転動溝 13 は軌道レール 1 の長手方向（紙面垂直方向）に沿って形成されている。

一方、前記テーブル構造体 3 は、前記軌道レールの案内通路内に配置されると共にこの案内通路内を自在に往復動する一対のスライダ 3a, 3b と、これらスライダ 3a, 3b を所定の間隔において相互に連結する結合天板 3c とから構成されている。かかる結合天板 3c は長辺を軌道レール 1 の長手方向に合致させた略長形状に形成されており、長手方向の両端部には軌道レール 1 の案内通路 12 内に位置しているスライダ 3a, 3b が夫々固定される一方、結合天板 3c それ自体は前記スライダ 3a, 3b に搭載されて軌道レール 1 の案内通路 12 の外側に位置している。また、前記結合天板 3c に固定された一対のスライダ 3a, 3b の間には前記電機子 5 が設けられており、かかる電機子 5 は結合天板 3c から吊り下げられて軌道レール 1 の案内通路 12 内に位置している。

図 2 は前記軌道レール 1 及びスライダ 3a, 3b の断面図を示

すものである。前記スライダ 3 a, 3 b は略矩形状に形成されて、軌道レール 1 の案内通路 1 2 内に配置されているが、少なくとも一部が軌道レール 1 の案内通路 1 2 から外部へ突出しており、軌道レール 1 の側壁部 1 1 の上端よりも上方に位置する頂面には前記結合天板 3 c の取付面 3 3 が形成されている。このスライダ 3 a, 3 b はボール 6 が循環する無限循環路を左右二列ずつ、計四列備えており、各無限循環路が軌道レール 1 の側壁部 1 1 に形成されたボール転動溝 1 3 に対応している。

図 3 は前記スライダのボール無限循環路を示す平面図である。前記スライダ 3 a, 3 b は、軸受鋼等の金属ブロックからなるベアリングレース 3 4 と、前記スライダ 3 の移動方向に関してベアリングレース 3 4 の前後両端面に固定される一対の合成樹脂製エンドキャップ 3 5 とから構成されている。各無限循環路は、前記ベアリングレース 3 4 の外側面に形成された負荷転動溝 3 6 と、この負荷転動溝 3 6 と平行にベアリングレース 3 4 に形成されたボール戻し孔 3 7 と、前記エンドキャップ 3 5 に形成された U 字状の方向転換路 3 8 とから構成されており、多数のボール 6 が荷重を負荷しながら軌道レール 1 のボール転動溝 1 3 とベアリングレース 3 4 の負荷転動溝 3 6 との間を転動するように構成されている。また、負荷転動溝 3 6 を転走し終えたボール 6 は一方のエンドキャップ 3 5 の方向転換路 3 8 に進入して荷重から解放された後、無負荷状態でボール戻し孔 3 7 を転動し、更に他方のエンドキャップ 3 5 の方向転換路 3 8 を転動することにより、再度ベアリングレース 3 4 の負荷転動溝 3 6 へ循環するようになっている。尚、ボール戻し孔 3 7 を無負荷状態のボール 6 が転動すると、かかるボール戻し孔 3 7 の内周面とボール 6 とが接触し、騒音が発生してしまうことから、ボール戻し孔 3 7 の内周面は合成樹脂によって被覆されている。

上記ボール 6 は、図 4 及び図 5 に示すように、合成樹脂から形成された可撓性のスペーサベルト 7 に所定の間隔で配置されており、このスペーサベルト 7 と共にスライダ 3 a, 3 b の各無限循環路に組み込まれる。このスペーサベルト 7 には互いに隣接するボール同士を隔離させるようにして間座部 7 0 が設けられており、これらボール 6 が無限循環路内を循環しながら互いに接触するのを防止している。また、前後する一対の間座部 7 0 の間にはボール 6 の収容孔が形成され、そこにボール 6 が収容されている。これにより、スライダ 3 a, 3 b が軌道レール 1 の案内通路 1 2 内を高速で移動しても、無限循環路内におけるボール同士の接触音が生じないことから、スライダ 3 a, 3 b の高速移動に伴う騒音の発生を抑えることができる他、無限循環路内におけるボール 6 の蛇行が防止され、軌道レール 1 に対するスライダ 3 a, 3 b の円滑な移動、ひいてはテーブル構造体 3 の円滑な移動が確保されている。

このように構成されたスライダ 3 a, 3 b は、ボール 6 を介して前記軌道レール 1 の一対の側壁 1 1, 1 1 の間に挟み込まれるようにして該軌道レール 1 の案内通路 1 2 内に配置されており、ボール 6 が軌道レール 1 のボール転動溝 1 3 を転動することで、かかる軌道レール 1 の長手方向に沿って自在に往復動することができるようになっている。このとき、軌道レール 1 は案内通路 1 2 を取り囲むようにしてチャンネル状に形成されていることから極めて剛性が高く、また、前記テーブル構造体 3 も一対のスライダ 3 a, 3 b によって案内されていることから軌道レール 1 に対して高い剛性を備えており、かかるテーブル構造体 3 を軌道レール 1 に沿って高精度に往復動させることができるものである。

次に、リニアモータを構成する界磁マグネット及び電機子について説明する。

前記界磁マグネット 4 は、図 1 に示されるように、軌道レール 1 の固定ベース 10 上に配設され、前記スライダ 3 a, 3 b が往復動する案内通路 12 に面している。すなわち、かかる固定ベース 10 が界磁マグネット 4 のヨークとして機能している。各界磁マグネット 4 は永久磁石からなり、軌道レール 1 の長手方向に沿って N 極及び S 極が所定のピッチで交互に配列されている。これら界磁マグネット 4 は軌道レール 1 の案内通路 12 内におけるスライダ 3 a, 3 b の移動方向と平行に配列されている必要があり、このことから軌道レール 1 の固定ベース 10 上にはボール転動溝 13 と平行に凹溝 14 が形成され、前記界磁マグネット 4 はこの凹溝 14 に嵌まり込むようにして軌道レール 1 に固定されている。

一方、図 6 は、テーブル構造体に取り付けられた電機子 5 と前記界磁マグネット 4 との位置関係を軌道レール 1 の長手方向に沿って示した縦断面図である。かかる電機子 5 は、前記結合天板 3 c 対してボルト 39 で固定される電機子コア 50 と、この電機子コア 50 に巻き回されたコイル 51 とから構成されている。前記電機子コア 50 には軌道レール 1 の長手方向に沿って所定のピッチで複数のスロットが形成されており、全体として櫛歯状に形成されている。この電機子コア 50 には前後にスロットが形成された歯 52 が 12 本形成されており、前記コイル 51 は各スロットを埋めるようにして電機子コア 50 の各歯 52 に巻き回されている。これら 12 本の歯 52 に対し、前記コイル 51 は (u1, u2, u3, u4)、(v1, v2, v3, v4)、(w1, w2, w3, w4) の 3 相に巻かれており、これら 3 相のコイル 51 を励磁することにより、電機子 5 と界磁マグネット 4 との間に吸引磁力及び反発磁力が発生し、前記電機子 5 を搭載したテーブル構造体 3 に対して軌道レール 1 の長手方向に沿った推力又はブレーキ力を作用させることができるようになっている。

3 相に巻かれたコイル 5 1 に対する印加電流は軌道レール 1 の外側に取り付けられた位置検出装置 8 の検出信号に基づいて決定される（図 2 参照）。軌道レール 1 の側壁部 1 1 の外側面には所定のピッチでラダーパターンが繰り返し描かれたリニアスケール 8 0 が固定される一方、テーブル構造体 3 の結合天板 3 c には前記リニアスケール 8 0 のラダーパターンを光学的に読み取るエンコーダ 8 1 が固定されている。各相のコイル 5 1 に対する印加電流を決定する制御機は、かかるエンコーダ 8 1 の出力信号に基づいてスライダ 3 の現在位置、現在速度を把握し、目標位置と現在位置との差、設定速度と現在速度との差に応じたモータ電流を発生させ、各相のコイル 5 1 に対して通電する。

リニアモータによって大きな推力を発生させるためには、界磁マグネット 4 から発せられる磁束の総てを電機子 5 に対して作用させることが重要であり、換言すれば、電機子 5 に作用することなく周囲に散逸する所謂漏れ磁束を少なくすることが重要である。このことから、本実施例のリニアモータでは、図 7 に示すように、軌道レール 1 の長手方向と直交する方向における界磁マグネット 4 の幅  $a$  を、同一方向における電機子コア 5 0 の幅と同一に設定している。また、電機子コア 5 0 の歯 5 2 の先端と界磁マグネット 4 との距離  $d$  を 0.9 mm 程度に設定している。電機子 5 と界磁マグネット 4 とが接触することは避けなければならないので、前記距離  $d$  は、テーブル構造体 3 に対して下向きのラジアル荷重が作用した際の該スライダ 3 a, 3 b の最大変位量に基づいて決定することになる。これにより、界磁マグネット 4 の磁束が周囲に漏れることなく電機子コア 5 0 に対して作用するようにしている。

また、電機子 5 はテーブル構造体 3 の結合天板 3 c に固定されており、かかる結合天板 3 c に対して電機子 5 で発生した熱エネ

ルギが流入すると、該結合天板部 3 c が熱膨張によって変形してしまい、結合天板部 3 c に固定された電機子 5 と軌道レール 1 側の界磁マグネット 4 との距離  $d$  が変動することになる。結合天板 3 c の熱膨張に起因したこのような不具合を回避するため、前記電機子 5 は断熱材を介して結合天板 3 c に固定されており、長時間連続してテーブル構造体 3 を軌道レール 1 の案内通路 3 2 内で往復動させた場合であっても、電機子 5 で発生した熱エネルギーが結合天板 3 c へ流入し難くなっている。

このような電機子コア 5 0 を備えたりニアモータは大きな推力を容易に得られる反面、コイル 5 1 に通電していない状態でも電機子コア 5 0 と界磁マグネット 4 との間に磁力が作用することから、電機子 5 をテーブル構造体 3 と共に軌道レール 1 の長手方向に沿って移動させると、電機子コア 5 0 の歯 5 2 と界磁マグネット 4 との位置関係に応じ、テーブル構造体 3 の移動に対して断続的な抵抗が作用する傾向にある。すなわち、コギングの発生である。このようなコギングがテーブル構造体 3 の移動に対して作用すると、コイル 5 1 を励磁してテーブル構造体 3 を推進させた際に周期的な速度変動が生じることになり、かかる変動が前記位置検出装置 8 を介して制御機へフィードバックされるので、テーブル構造体 3 の移動に対する制御性が悪化してしまう。

このことから、本実施例の電機子コア 5 0 では長手方向の前後両端にコイルが巻かれていない一対の疑似歯 5 3, 5 3 を設けている。このような疑似歯 5 3 を設けることにより、電機子コア 5 0 を界磁マグネット 4 の配列方向に移動させた際に生じるコギングは解消若しくは軽減され、テーブル構造体 3 の制御性は良好なものとなる。このとき、コイル 5 1 が巻かれた歯 5 2 と疑似歯 5 3 との間のスロットの大きさや、疑似歯 5 3 そのものの厚みは、界磁マグネット 4 から電機子コア 5 0 に対して作用する磁力の大

きさに応じて異なったものとなる。

一方、テーブル構造体 3 のスライダ 3 a , 3 b は界磁マグネット 4 が配列された軌道レール 1 の固定ベース部 1 0 と近接しており、かかるスライダ 3 a , 3 b は軸受鋼から形成されたベアリングレース 3 4 を具備することから、前述したコギングは界磁マグネット 4 と電機子コア 5 0 との間ばかりでなく、界磁マグネット 4 とスライダ 3 a , 3 b との間にも生じる。

このため、本実施例のスライダ 3 a , 3 b では、ベアリングレース 3 4 に対して作用する界磁マグネット 4 の磁力を弱めるため、かかるベアリングレース 3 4 の下面、すなわち固定ベース部 1 0 上の界磁マグネット 4 と対向した面に対して凹所 3 0 a を形成し、界磁マグネット 4 とスライダ 3 a , 3 b のベアリングレース 3 4 との間に空間を設けるようにした。前記凹所 3 0 a は界磁マグネット 4 の幅以上の幅で拡開しており、これによってベアリングレース 3 4 を界磁マグネット 4 から可及的に遠ざけるように構成した。

また、前述した電機子コア 5 0 に対するコギング対策と同様の理由から、図 8 に示すように、テーブル構造体 3 の各スライダ 3 a , 3 b には電機子コア 5 0 のスロット及び歯 5 2 と同様なスロット 5 4 及び歯 5 5 を軌道レール 1 の固定ベース部 1 0 と対向して形成した。これらスロット 5 4 及び歯 5 5 は、前記凹所の両側に配列されている。尚、図 8 はスライダ 3 a , 3 b の底面図であり、歯 5 5 の領域とスロット 5 4 の領域の凹凸が区別し得ないことから、スロット 5 4 の領域にはハッチングを施してある。本来、電機子コア 5 0 の歯 5 2 はコギングを解消若しくは軽減するような間隔で配列されていることから、電機子コア 5 0 の歯 5 2 , 5 3 と全く同一のピッチでスライダ 3 a , 3 b に対しても歯 5 5 を形成しておけば、スライダ 3 a , 3 b に対して界磁マグネット 4

の磁力が作用することに起因したコギングを解消若しくは軽減することが可能となる。

また、電機子コア 50 に起因するコギングとスライダ 3 a, 3 b のベアリング部 30 に起因するコギングとを相殺させて、テーブル構造体 3 全体としてのコギングの解消若しくは軽減を図るといった観点からすれば、かかる電機子コア 50 の結合天板 3 c に対する取付位置を、テーブル構造体 3 の移動方向に関して僅かに調整し得るように構成しておくのが良策である。例えば、ボルト 39 を用いて電機子コア 50 をテーブル構造体 3 の結合天板 3 c へ固定するに当たり、かかる結合天板 3 c に開設されるボルト 39 の挿通孔をテーブル構造体 3 の移動方向に延びる長孔とし、ボルト 39 の電機子コア 50 に対する締結を緩めることで、かかる電機子コア 50 の固定位置をテーブル構造体 3 の移動方向へ自在に変位可能としておく。あるいは、ボルト 20 を用いてスライダ 3 a, 3 b をテーブル構造体 3 の結合天板 3 c へ固定するに当たり、かかる結合天板 3 c に開設されるボルト 20 の挿通孔をテーブル構造体 3 の移動方向に延びる長孔とし、ボルト 20 のスライダ 3 a, 3 b に対する締結を緩めることで、これらスライダ 3 a, 3 b の結合天板 3 に対する固定位置をテーブル構造体 3 の移動方向へ自在に変位可能としておく。これにより、電機子コア 50 ばかりでなくテーブル構造体 3 のスライダ 3 a, 3 b に対してもコギングが発生することを利用して、電機子コア 50 及びスライダ 3 a, 3 b を含めたテーブル構造体 3 全体のコギングを解消することが可能となる。

図 9 は本発明を適用したリニアモータアクチュエータの第 2 実施例を示すものであり、スライダ 3 a (3 b) を軌道レール 1 の長手方向と直交する方向に切断した断面図を示している。この第 2 実施例では、軌道レール 1、スライダ 3 a, 3 b、界磁マグネ

ット 4 及び電機子 5 の構成は前記第 1 実施例と全く同じであるが、結合天板 2 の構造が第 1 実施例の結合天板 3 c と異なっている。すなわち、この第 2 実施例の結合天板 2 は幅方向の両端部に一對の縦ウェブ 20, 20 を有しており、この縦ウェブ 20 に対して可動体の取付面が形成されている。一對の縦ウェブ 20, 20 の間には凹所が形成されており、かかる凹所には放熱フィン 21 が等間隔で複数立設されている。また、結合天板 2 の放熱量を高めるため、かかる結合天板 2 の裏面側にも放熱フィン 21 が設けられている。

前記結合天板 2 は熱伝導性に優れたアルミニウム合金で製作されており、そのような結合天板 2 に対して断熱材を挟むことなく電機子 5 を直接固定することにより、かかる電機子 5 で発生した熱エネルギーは結合天板 2 に流入し、前記放熱フィン 21 によって周辺雰囲気中に放熱される。各放熱フィン 21 は軌道レール 1 内におけるテーブル構造体 3 の移動方向に沿って立設されており、テーブル構造体 3 が軌道レール 1 に沿って往復運動を行うと、互いに隣接する放熱フィン 21 の間を周辺雰囲気が流動し、その分だけ結合天板 2 から雰囲気中への放熱が促進されるようになっている。これにより、電機子 5 において発生した熱エネルギーはそこに蓄積されることなく結合天板 2 へと連続的に流入し、電機子コア 50 の昇温を抑えることができるようになっている。その結果、長時間連続してテーブル構造体 3 を軌道レール 1 の案内通路 12 内で往復動させた場合であっても、電機子 5 における通電抵抗の上昇を抑えることができ、リニアモータの推力が低下するのを防止することができるようになっている。

一方、結合天板 2 からスライダ 3 a, 3 b に対して熱エネルギーが流入してしまうと、ベアリングレース 34 やボール 6 の熱膨張を原因として軌道レール 1 に対するスライダ 3 a, 3 b の摺動抵

抗が上昇し、テーブル構造体 3 の軽い運動が阻害される懸念がある。このため、図 9 に示すように、結合天板 2 とスライダ 3 a , 3 b との間には断熱材 2 2 が挟み込まれると共に、固定ボルト 2 3 と結合天板 2 との間にも断熱材 2 4 が介装され、熱エネルギーが結合天板 2 からスライダ 3 a , 3 b に対して流入するのを防止している。

尚、図 9 中において、第 1 実施例と同じ構成については同一符号を付し、その詳細な説明は省略する。

図 10 は軌道レール 1 の固定ベース 1 0 上における界磁マグネット 4 の配列の他の例を示すものである。図 1 に示した例では界磁マグネット 4 の N 極及び S 極を軌道レール 1 の長手方向に沿って単純に交互に配列しており、これら N 極と S 極の境界は軌道レール 1 の幅方向（図 2 及び図 9 における紙面左右方向）と平行であった。しかし、図 10 に示す例では、界磁マグネット 4 の N 極及び S 極を平行四辺形として形成し、これら N 極及び S 極の境界が軌道レール 1 の幅方向に対して傾斜するように構成した。すなわち電機子コア 5 0 の歯 5 2 が軌道レール 1 の長手方向へ進行する際、この歯 5 2 に対向する界磁マグネット 4 の磁極が突然に N 極から S 極へ、あるいは S 極から N 極へ変化するのではなく、徐々に変化するように構成されている。図 11 は、各磁極の境界が軌道レール 1 の幅方向に平行な場合と、軌道レール 1 の幅方向に対して傾斜している場合との双方に関し、テーブル構造体 3 を移動させた時に該テーブル構造体 3 に作用するコギング力の大きさを計測した結果を示すものである。実線のグラフが前者（図 1 の例）の結果を、一点鎖線のグラフが後者（図 10 の例）の結果を示している。これらのグラフから明らかなように、各磁極の境界が軌道レール 1 の幅方向に対して傾斜している場合の方が、界磁マグネット 4 と電機子コア 5 0 の歯 5 2 とのギャップに拘らず、

常にコギング力が小さくなっている。従って、速度変化の小さい運動及び高精度の位置決めを欲するのであれば、軌道レール 1 の固定ベース 10 上における界磁マグネット 4 の配列は図 10 に示すものの方が好ましいと言える。

一方、図 12 は電機子コア 50 の歯 52 の先端形状の他の例を示すものである。図 6 に示した例では、界磁マグネット 4 と僅かな隙間を介して対向する電機子コア 50 の歯 52 の先端面を平面状に形成したが、図 12 に示す例では、電機子コア 50 の歯 52 の先端面を所定曲率半径  $R$  の曲面状に形成した。図 13 は、電機子コア 50 の各歯 52 の先端面が平坦面の場合と、曲面状に形成されている場合との双方に関し、テーブル構造体 3 を移動させた時に該テーブル構造体 3 に作用するコギング力の大きさを計測した結果を示すものである。実線のグラフが前者（図 6 の例）の結果を、一点鎖線のグラフが後者（図 12 の例）の結果を示している。これらのグラフから明らかなように、電機子コア 50 の各歯 52 の先端面が所定の曲率半径で曲面状をなしている場合の方が、界磁マグネット 4 と電機子コア 50 とのギャップに拘らず、常にコギング力が小さくなっている。従って、速度変化の小さい運動及び高精度の位置決めを欲するのであれば、電機子コア 50 の各歯 52 の先端面は図 12 に示すように曲面状をなしているのが好ましいと言える。

## 請 求 の 範 囲

1. 固定ベース部とこの固定ベース部から立設された一对の側壁部を有すると共に、これら固定ベース部及び側壁部によって囲まれた案内通路を備えてチャネル状に形成され、各側壁部には前記案内通路に面したボール転動溝が形成された軌道レールと、

前記ボール転動溝を転動する多数のボールを備えると共にこれらボールが循環する無限循環路を備え、これらボールを介して前記軌道レールの一对の側壁の間に組み付けられて前記軌道レールの案内通路内を自在に往復動するテーブル構造体と、

前記軌道レールの長手方向に沿ってN極及びS極が交互に配列されると共に、かかる軌道レールに固定された界磁マグネットと、

この界磁マグネットと対向するように前記テーブル構造体に装着され、かかる界磁マグネットと相まってリニアモータを構成し、前記テーブル構造体に対して軌道レールの長手方向に沿った推力又はブレーキ力を及ぼす電機子と、

を備えたりニアモータアクチュエータにおいて、

前記テーブル構造体は、前記ボールの無限循環路を備えると共に前記軌道レールの案内通路内を前後しながら移動する一对のスライダと、これらスライダを所定の間隔をおいて相互に連結すると共に可動体の取付面が形成された結合天板と、を備え、

前記電機子は、一对のスライダの間において前記結合天板に固定されて軌道レールの案内通路内に位置すると共に、前記軌道レールの長手方向に沿って所定のピッチで複数のスロット及び歯が形成された櫛歯状の電機子コアと、前記スロットを埋めるようにして前記電機子コアの歯に巻き回されたコイルと、を備え、更に、

前記界磁マグネットは前記軌道レールの固定ベース部をヨークとし、前記結合天板に固定された電機子コアと対向する位置に配設されていることを特徴とするリニアモータアクチュエータ。

2. 前記電機子は結合天板に対して直接固定される一方、前記スライダは断熱材を介して前記結合天板に固定されていることを特徴とする請求項1記載のリニアモータアクチュエータ。
3. 前記結合天板にはテーブル構造体の移動方向に沿った放熱フィンが立設されていることを特徴とする請求項1又は2記載のリニアモータアクチュエータ。
4. 前記軌道レールの長手方向と直交する方向における界磁マグネットの幅は、同一方向における前記電機子コアの幅と同一であることを特徴とする請求項1記載のリニアモータアクチュエータ。
5. 前記軌道レールの固定ベース部には前記ボール転動溝と平行に凹溝が形成され、前記界磁マグネットはこの凹溝内に固定されていることを特徴とする請求項1記載のリニアモータアクチュエータ。
6. 前記スライダには、前記軌道レールの固定ベース部と対向する面に、前記界磁マグネットの幅以上の幅で拡開する凹所が形成されていることを特徴とする請求項1記載のリニアモータアクチュエータ。
7. 前記スライダには、前記軌道レールの固定ベース部と対抗する面に対し、前記界磁マグネットの磁極の配設ピッチ $\lambda$ の $1/4$ 周期の $n$ 倍（ $n$ ：整数）のピッチでスロット及び歯が形成され、かかる面は全体として櫛歯状をなしていることを特徴とする請求項1記載のリニアモータアクチュエータ。
8. 前記スライダを前記結合天板に固定するための固定手段は、かかる結合天板に対するスライダの固定位置を前記テーブル構造

体の移動方向に沿って自在に変更し得ることを特徴とする請求項 7 記載のリニアモータアクチュエータ。

9. 前記電機子コアの歯の先端面は曲面状に形成されていることを特徴とする請求項 1 記載のリニアモータアクチュエータ。

10. 前記軌道レールの固定ベース上に配列された複数の界磁マグネットに関し、互いに隣接する界磁マグネットの境界は軌道レールの幅方向に対して所定の角度で傾斜していることを特徴とする請求項 1 記載のリニアモータアクチュエータ。

Fig. 1

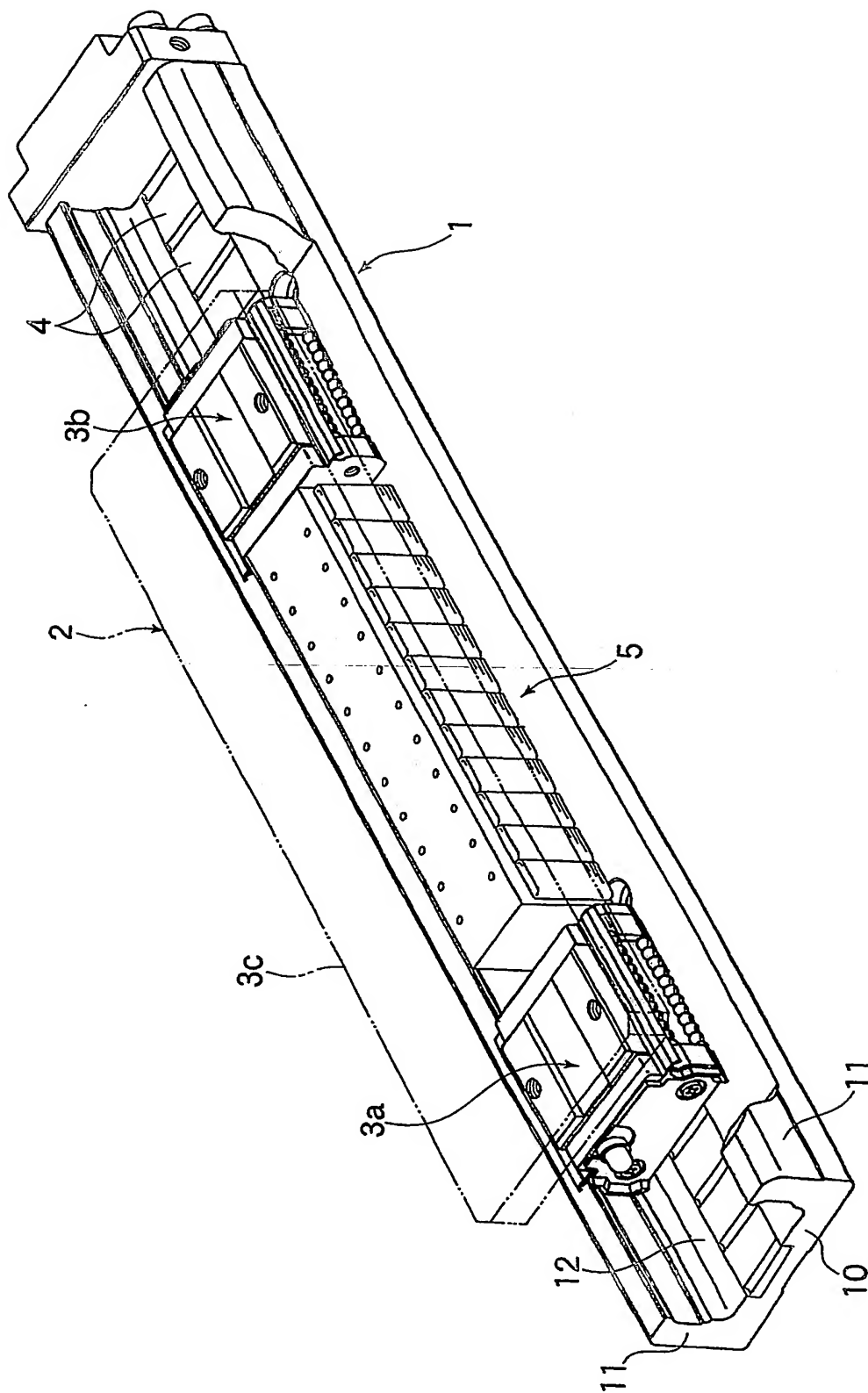


Fig. 2

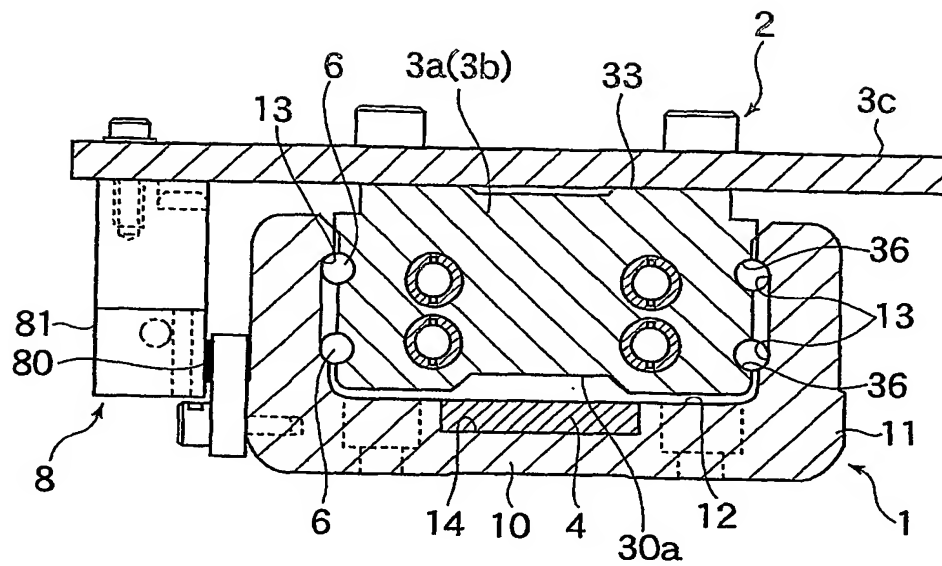


Fig. 3

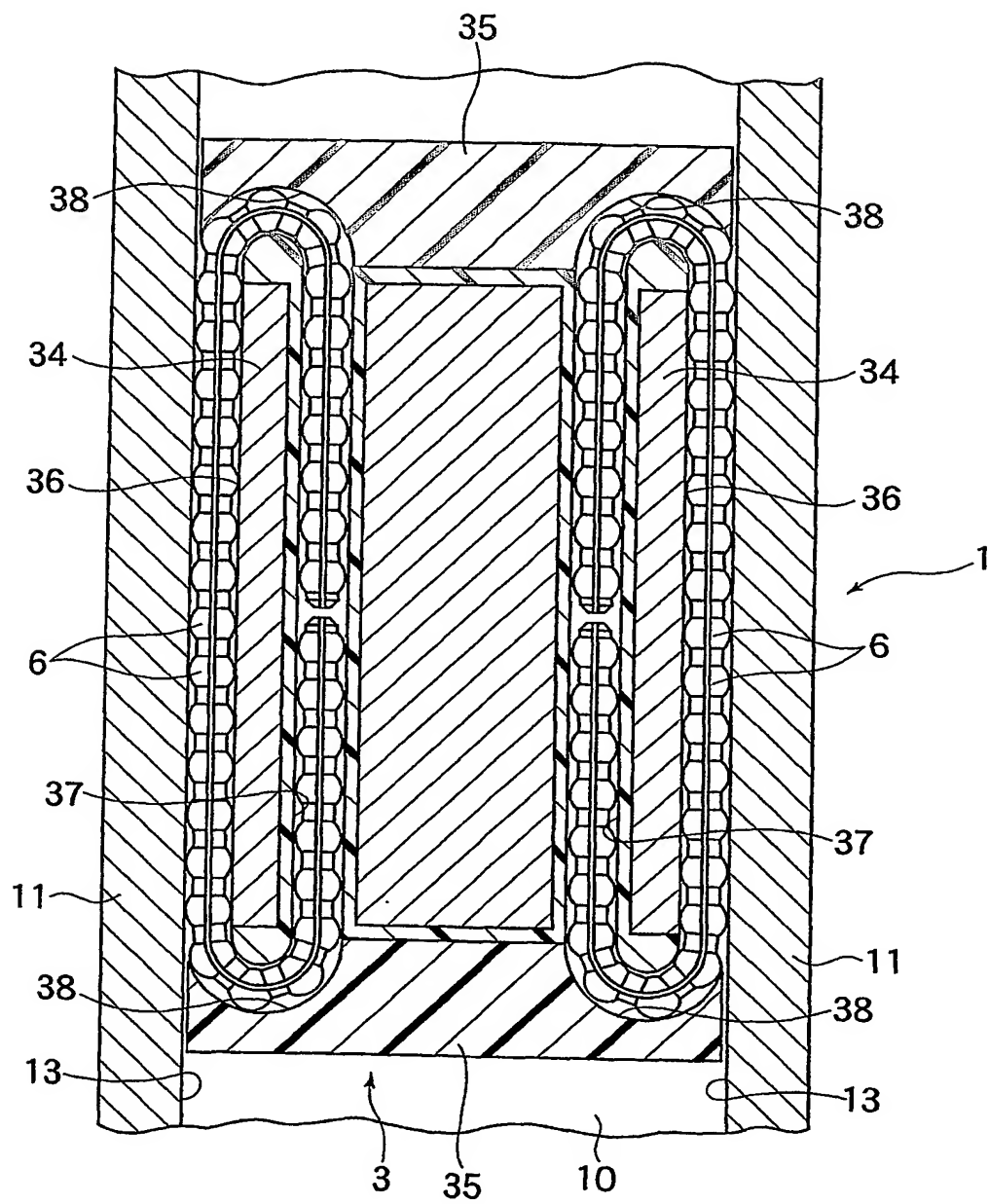


Fig. 4

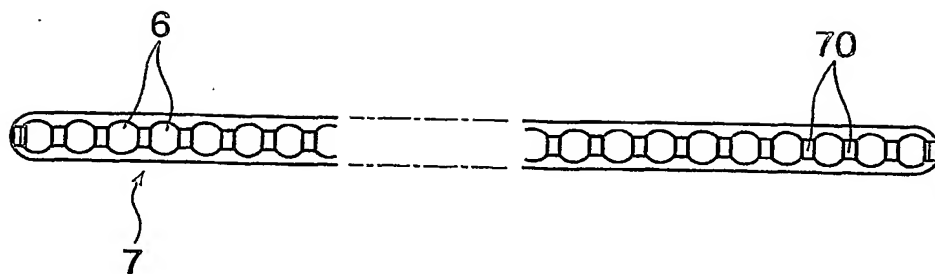


Fig. 5

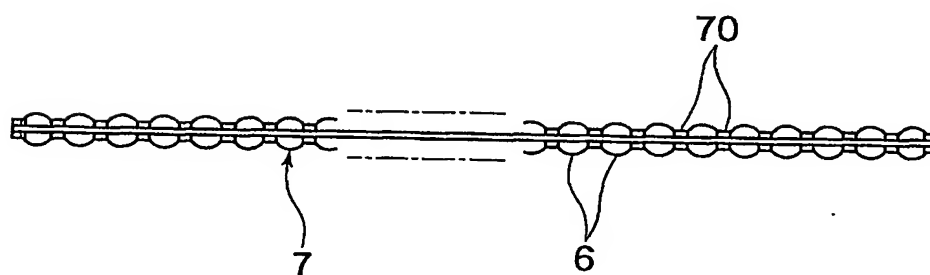


Fig. 6

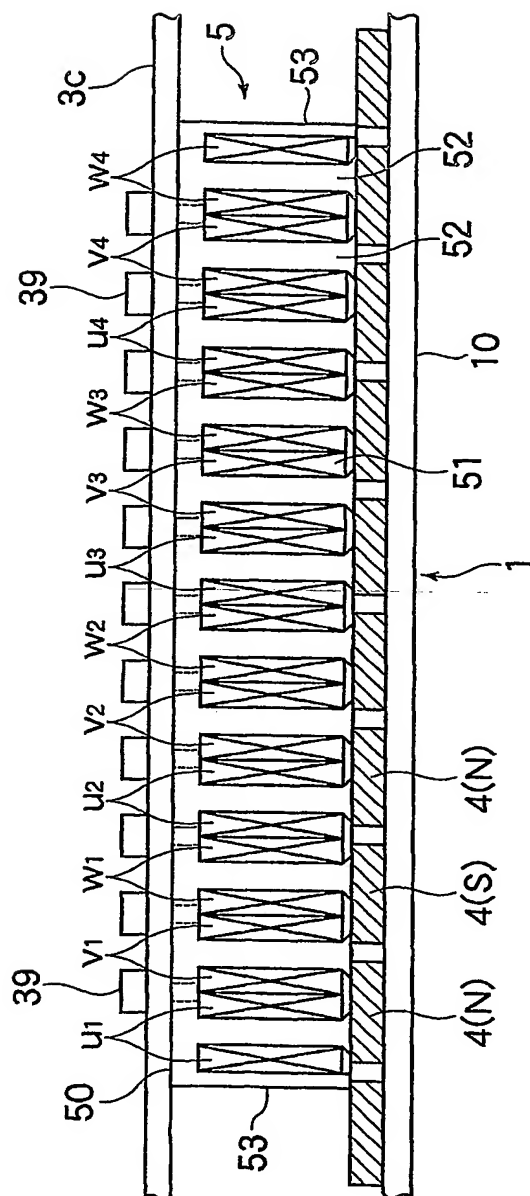


Fig. 7

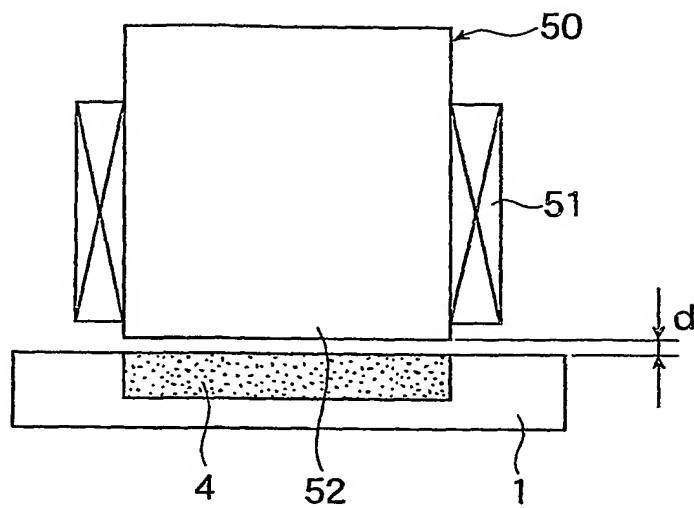


Fig. 8

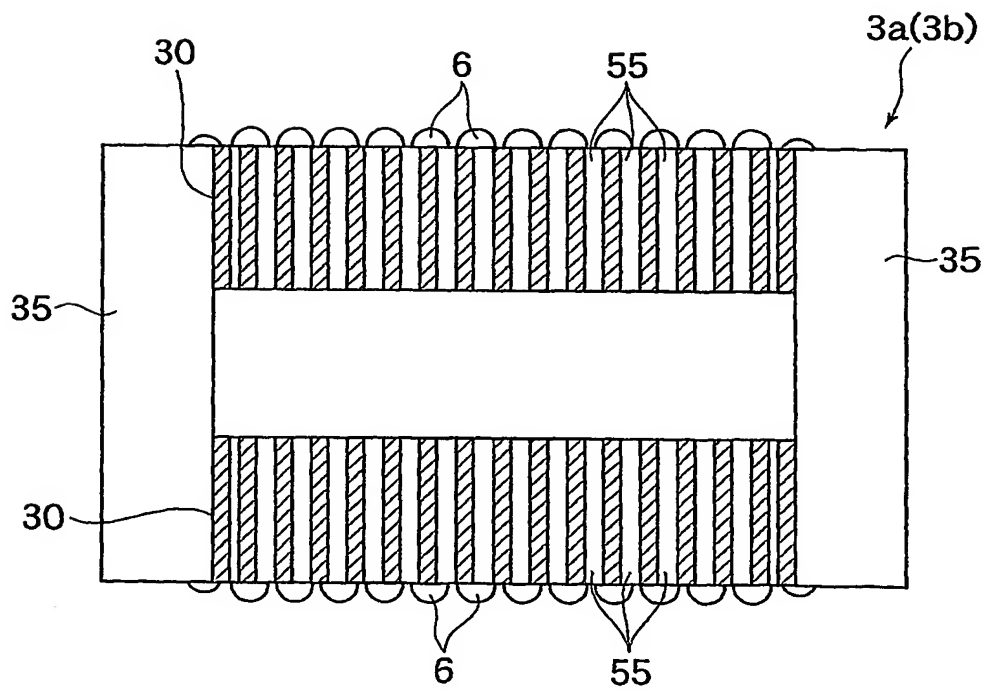




Fig. 10

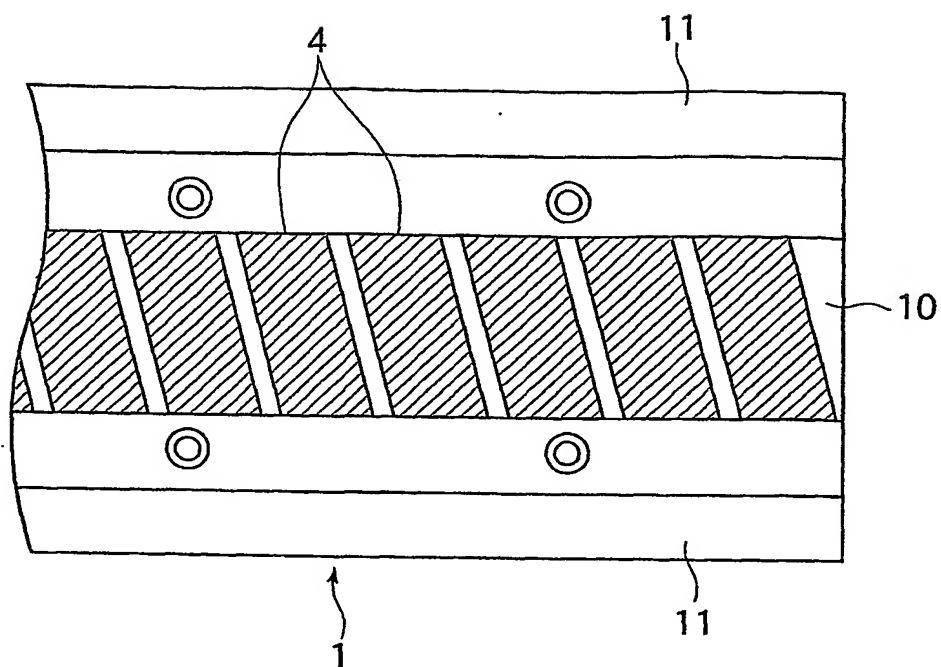


Fig. 11

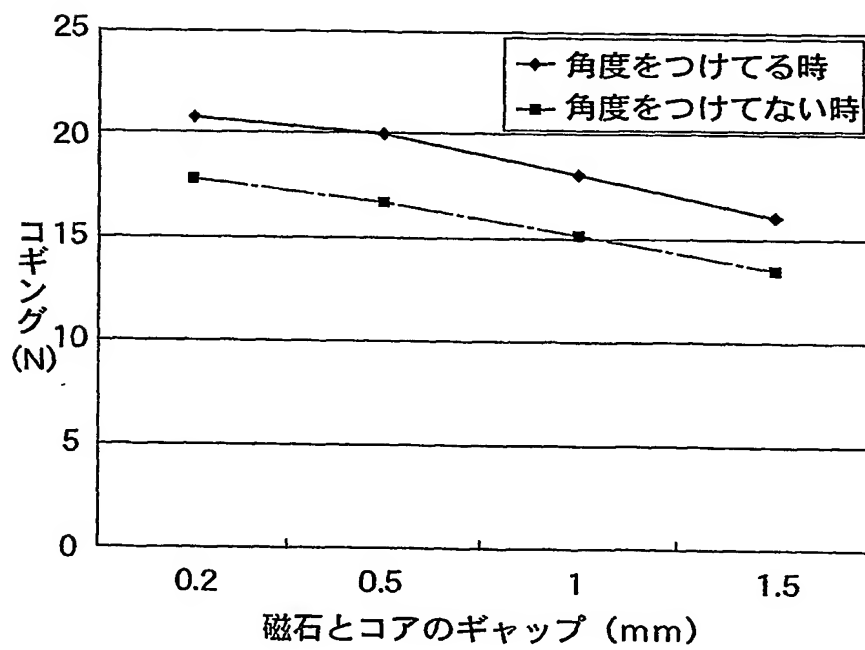


Fig. 12

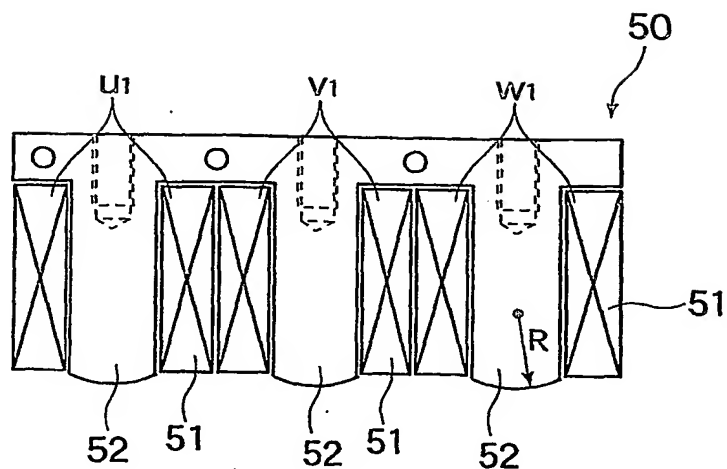
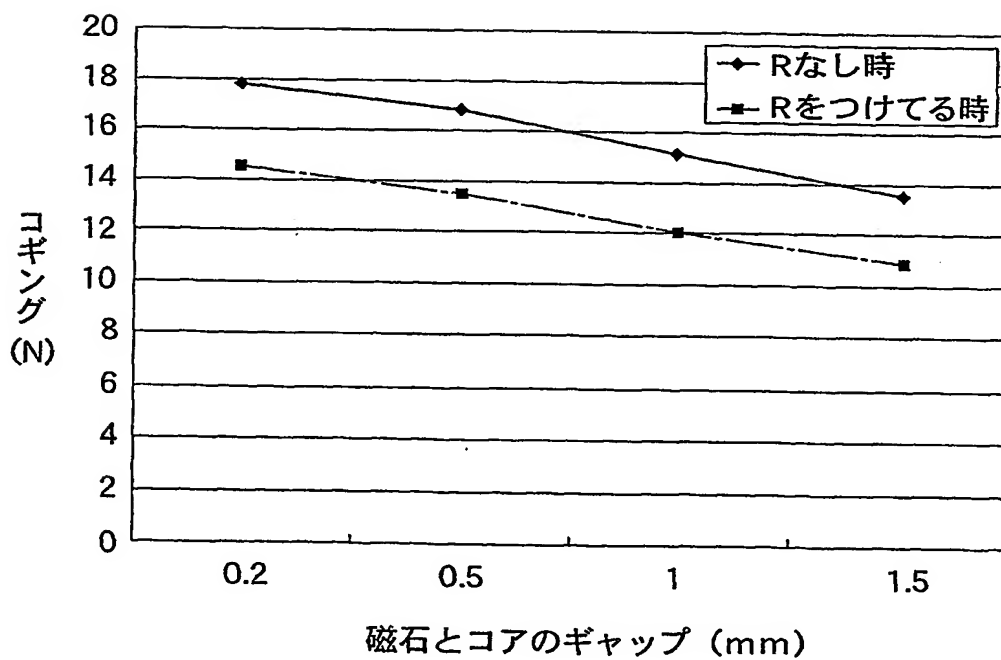


Fig. 13



# INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2004/003823

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER  
Int.Cl<sup>7</sup> H02K41/03

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)  
Int.Cl<sup>7</sup> H02K41/03

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched  
Jitsuyo Shinan Koho 1922-1996 Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2004  
Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2004 Jitsuyo Shinan Toroku Koho 1996-2004

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 3-265458 A (Amada Co., Ltd.), 26 November, 1991 (26.11.91), Page 1, lower right column, line 9 to page 2, upper left column, line 7 (Family: none)	1-10
A	JP 5-227729 A (Nippon Thompson Co., Ltd.), 03 September, 1993 (03.09.93), Page 3, left column, line 33 to right column, line 29 & JP 3167044 B2 & US 5357158 A1	1-10
A	JP 2001-211630 A (Yaskawa Electric Corp.), 03 August, 2001 (03.08.01), Page 3, left column, line 44 to right column, line 29 (Family: none)	1-10

☐ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

\* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search  
02 June, 2004 (02.06.04)

Date of mailing of the international search report  
15 June, 2004 (15.06.04)

Name and mailing address of the ISA/  
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

## A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> H02K41/03

## B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> H02K41/03

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1922-1996年  
 日本国公開実用新案公報 1971-2004年  
 日本国登録実用新案公報 1994-2004年  
 日本国実用新案登録公報 1996-2004年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	J P 3-265458 A (株式会社アマダ), 26.11.1991, 第1頁右下欄第9行-第2頁左上欄第7行 (ファミリーなし)	1-10
A	J P 5-227729 A (日本トムソン株式会社), 03.09.1993, 第3頁左欄第33行-右欄第29行	1-10
A	& J P 3167044 B2&US 5357158 A1 J P 2001-211630 A (株式会社安川電機), 03.08.2001, 第3頁左欄第44行-右欄第29行 (ファミリーなし)	1-10

☐ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの  
 「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの  
 「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)  
 「O」口頭による開示、使用、展示等に関する文献  
 「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献  
 「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの  
 「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの  
 「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの  
 「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

02.06.2004

国際調査報告の発送日

15.6.2004

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/J P)  
 郵便番号100-8915  
 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

牧 初

3V

9064

電話番号 03-3581-1101 内線 3356